

Camera dolly and procedure for inspecting pipelines

Publication number: EP1022553 (A2)

Publication date: 2000-07-26

Inventor(s): REHSE HEINO [DE] +

Applicant(s): IBAK HELMUT HUNGER GMBH & CO K [DE] +

Classification:

- **international:** G01M3/38; G01M3/00; (IPC1-7): G01M3/38

- **European:** G01M3/38

Application number: EP20000100703 20000114

Priority number(s): DE19991002452 19990122

Also published as:

-  EP1022553 (A3)
-  EP1022553 (B1)
-  EP1022553 (B2)
-  DK1022553 (T3)
-  DE19902452 (C1)

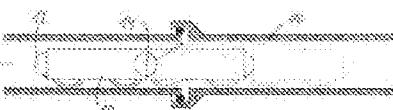
[more >>](#)

Cited documents:

-  US5742517 (A)
-  DE3522149 (A1)

Abstract of EP 1022553 (A2)

Inspection wagon (10) has a motor and two electronic cameras with one camera on each end of the wagon. Both cameras have a hemispherical wide-angle objective lens (12, 14) with the optical axes of both lenses parallel to each other, but in opposite directions. The imaging process involves combination of images from both cameras to provide a spherical image of the sewer pipe the wagon is passing.



.....
Data supplied from the **espacenet** database — Worldwide



(19)

Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 022 553 A2

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
26.07.2000 Patentblatt 2000/30

(51) Int. Cl.⁷: G01M 3/38

(21) Anmeldenummer: 00100703.8

(22) Anmeldetag: 14.01.2000

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: 22.01.1999 DE 19902452

(71) Anmelder:
IBAK HELMUT HUNGER GmbH & CO. KG
24478 Kiel (DE)

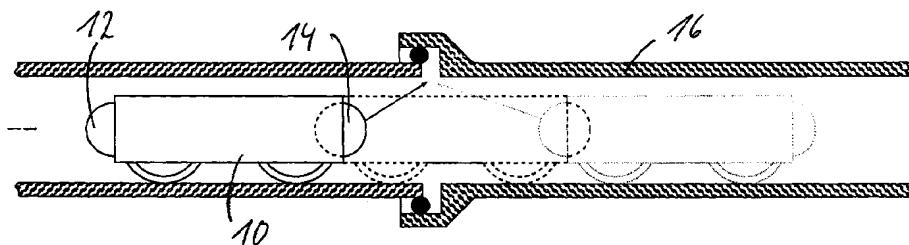
(72) Erfinder: Rehse, Heino
42114 Kiel (DE)

(74) Vertreter:
Tönnies, Jan G.
Boehmert & Boehmert,
Anwaltssozietät
Niemannsweg 133
24105 Kiel (DE)

(54) Kamerawagen und Verfahren zum Inspizieren von Kanalrohren

(57) Kamerawagen zum Inspizieren von Kanalrohren, mit einem Fahrwerk (10), einer Beleuchtungseinrichtung und zwei elektronischen Kameras, von denen die eine an dem vorderen Ende des Kamerawagens angeordnet ist, bei der die andere Kamera an dem hinteren Ende des Kamerawagens angeordnet ist und

beide Kameras jeweils mit einem einen hemisphärischen Raum erfassenden Weitwinkelobjektiv (12, 14) ausgerüstet sind und die optischen Achsen der beiden Weitwinkelobjektive (12, 14) parallel zueinander in entgegengesetzte Richtung weisend verlaufen.



EP 1 022 553 A2

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft einen Kamerawagen und ein Verfahren zum Inspizieren von Kanalrohren.

[0002] Nicht-begehbar Kanalrohre werden regelmäßig auf ihren Erhaltungszustand geprüft. Zu diesem Zweck werden Kamerawagen verwendet, die mit einem Fahrwerk, einer Beleuchtungseinrichtung und einer Kamera versehen sind. Die Kamera ist dabei als Fernsehkamera ausgebildet, die aufgenommenen Bilddaten werden über ein von den Kamerawagen nachgeschlepptes Kabel nach außen geführt und dort an einem Beobachtungsstand ausgewertet.

[0003] Aus der DE 43 28 575 C2 ist ein zur Inspektion von Kanälen geeigneter Kamerawagen bekannt, der mit zwei Kameras versehen ist. Die eine Kamera ist dabei an dem vorderen Ende des Kamerawagens nach vorne weisend angeordnet, die andere ist auf dem Kamerawagen zu diesem verschwenk- und ausfahrbar angeordnet.

[0004] Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, anhand der von den Kameras aufgenommenen Bildern alle Orte des Kanalrohres unter beliebigen Winkeln zu betrachten.

[0005] Erfindungsgemäß wird diese Aufgabe durch die Merkmale der Ansprüche 1 und 3 gelöst, die Untersprüche geben vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung an.

[0006] Die Erfindung wird im folgenden anhand einer Zeichnung erläutert. Dabei zeigt die einzige Figur eine schematische Darstellung eines in einem Kanalrohr gezeigten Kamerawagens, der in einer ersten, mit durchgezogenen Linien dargestellten Position, einer zweiten, in gestrichelten Linien dargestellten Position und einer dritten, gepunktet dargestellten Position wiedergegeben ist.

[0007] Der Kamerawagen besteht aus einem Fahrwerk, einer Beleuchtungseinrichtung und zwei Kameras, die durch deren Weitwinkelobjektive 12, 14 wiedergegeben sind. Die optische Achse des am vorderen Ende des mit einem Fahrwerk 10 versehenen Kamerawagens angeordneten Weitwinkelobjektivs 12 der ersten Kamera weist in Fahrtrichtung gesehen nach vorne, die optische Achse des Weitwinkelobjektivs 14 der zweiten Kamera, die am hinteren Ende des Kamerawagens angeordnet ist, weist in Fahrtrichtung gesehen nach hinten.

[0008] Die optischen Achsen der beiden Weitwinkelobjektive 12, 14 verlaufen dabei parallel zueinander in entgegengesetzte Richtung, sie können aber anders als zeichnerisch dargestellt - auch zu der Fahrtrichtung geneigt verlaufen.

[0009] Die Weitwinkelobjektive erlauben jeweils die Ablichtung eines hemisphärischen Raums, es kann sich dabei insbesondere um sogenannte Fisheye-Objektive handeln. Den beiden Kameras ist jeweils eine Beleuchtungseinrichtung zugeordnet, bei der es sich vorzugsweise um ein Blitzgerät handelt.

[0010] Bei dem Durchfahren des Kanals nehmen die Kameras in definierten Streckenabschnitten ein hemisphärisches Bild auf, die vordere Kamera also ein Bild des vor dem Kamerawagen liegenden Raums, die hintere Kamera ein Bild des hinter dem Kamerawagen liegenden Raums. Die erfaßten Bilder werden online über ein Lichtleitkabel aus dem Kanalrohr 16 hinaus zu einem mit einem Speicher versehenen Rechner übertragen, in dem die beiden hemisphärischen Bilder zu einem vollsphärischen Bild zusammengesetzt werden.

[0011] Es ist aber auch möglich, die Bilddaten in einem mit dem Kamerawagen mitgeführten Speicher zu speichern und erst nachträglich in einen Rechner einzugeben.

[0012] Es versteht sich, daß die halbsphärischen Abbildungen der beiden Weitwinkelobjektivsysteme, die rechnerisch zu einem vollsphärischen Bild zusammengesetzt werden, solche sind, an denen der Ort der optischen Zentren der beiden Weitwinkelobjektivsysteme übereinstimmt. Der Abstand der Orte, an denen die Ablichtungen erfolgen, braucht dabei - anders als in der Abbildung dargestellt - nicht dem Abstand der Objektivhauptebenen der beiden Kameras voneinander zu entsprechen.

[0013] Die jeweilige Lage der Kameraeinheiten im Raum bei dem Nehmen einer Ablichtung kann erfaßt und gespeichert werden, um eine Roll- oder Neigungsabweichung der beiden Kameras bei dem Zusammensetzen der von diesen benommenen Bildern rechnerisch zu kompensieren.

[0014] Die Gewinnung von digitalen vollsphärischen Panoramabildern, die solcher Kamerawagen ermöglicht, läßt es zu, anhand der gespeicherten Bilddaten nachträglich, also im Büro, virtuell durch den Kanal hindurchzufahren, wobei ein kritischer Ort dann "rechnerisch angefahren" werden kann, indem die entsprechenden Kugelkoordinaten und Streckenpositionen des zu betrachtenden Orts eingegeben werden. In der Praxis wird dies allerdings in sehr viel einfacherer Weise unter Verwendung einer Maus oder dergleichen erfolgen. Ein weiterer Vorteil ist dabei, daß ein kritischer Ort, in der Zeichnung als Muffe dargestellt, unter verschiedenen Winkeln betrachtet werden kann, und zwar auch von hinten, wie dies in der Zeichnung durch den durchgezogenen Pfeil wiedergegeben ist.

[0015] Die Verwendung eines derart ausgebildeten Kamerawagens erlaubt es, die Bildgewinnung weitestgehend zu automatisieren, auf eine besondere Erfahrung oder Aufmerksamkeit der Bedienperson kommt es nicht an. Die eigentliche Auswertung der Daten erfolgt dann erst zu einem späteren Zeitpunkt, da die zur Auswertung erforderlichen Bilddaten vollständig vorliegen.

[0016] Da nur diskrete Bilder in einem bestimmten Abstand - beispielsweise 5 cm - gewonnen werden, kann die Beleuchtungseinrichtung als Blitzlicht ausgebildet sein, so daß ein weitaus weniger aufwendiges Energieversorgungssystem eingesetzt werden kann. Bei einer Anordnung des Bilddatenspeichers in dem

Wagen selbst kann auf eine Online-Übertragung der Vielzahl von Bilddaten verzichtet werden. Dies macht es möglich, auf das Nachschleppen eines schweren Versorgungs- und Datenübertragungskabels zu verzichten, ein einfaches Sicherungskabel kann genügen. Es kann jedoch vorteilhaft sein, eine einfache Sende- und Empfangsübertragungseinrichtung vorzusehen, die Steuerungsdaten sendet und die Statusdaten sowie ggf. auch gering auflösende Bilddaten an den Beobachtungsstand überträgt.

[0017] Es versteht sich, daß die beiden Weitwinkelobjektivsysteme nicht zwingend derart ausgerichtet sein müssen, daß ihre optische Achse mit der Fahrtrichtung übereinstimmt; die optischen Achsen der Weitwinkelobjektivsysteme müssen aber parallel zueinander verlaufen, damit aus den beiden halbsphärischen Bildern rechnerisch vollsphärische Bilder des von dem Kamerawagen durchfahrenen Kanals gebildet werden können. Die zu einem Vollbild zusammenzusetzenden Bilddaten müssen jedoch an einen Ort erfaßt werden, an dem die optischen Zentren der beiden Kamerae der selbe ist.

Patentansprüche

1. Kamerawagen zum Inspizieren von Kanalrohren, mit einem Fahrwerk (10), einer Beleuchtungseinrichtung und zwei elektronischen Kamerae, von denen die eine an dem vorderen Ende des Kamerawagens angeordnet ist, dadurch gekennzeichnet, daß die andere Kamera an dem hinteren Ende des Kamerawagens angeordnet ist und beide Kamerae jeweils mit einem einen hemisphärischen Raum erfassenden Weitwinkelobjektiv (12, 14) ausgerüstet sind, wobei die optischen Achsen der beiden Weitwinkelobjektive (12, 14) parallel zueinander in entgegengesetzte Richtung weisend verlaufen.
2. Kamerawagen nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Beleuchtungseinrichtung ein Blitzgerät ist.
3. Verfahren zum Inspizieren von Kanalrohren, gekennzeichnet durch Einbringen eines Kamerawagens (10) nach Anspruch 1 in das Kanalrohr (16), Aufnehmen der Bilder der von den beiden Kamerae erfaßten hemisphärischen Räume in bestimmten Zeit- oder Raumabständen und rechnerisches Zusammensetzen der von den beiden Kamerae erzeugten Bilddaten zu einem sphärischen Vollbild unter Berücksichtigung des Abstands der optischen Zentren der beiden Kamerae voneinander.
4. Verfahren nach Anspruch 3, gekennzeichnet durch Online-Übertragen der von den beiden Kamerae erzeugten elektronischen Bilddaten über ein Lichtleitkabel aus dem Kanalrohr (16) hinaus zu einem

Speicher.

5. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß die von den beiden Kamerae erzeugten elektronischen Bilddaten in einen mit dem Kamerawagen mitgeführten Speicher abgelegt werden.

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

